PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 2004-174692 (43) Date of publication of application: 24,06,2004

(51)IntCl.

B25J 13/00
A61F 2/54
A61F 2/60
A61F 2/70
A61H 1/02
A61H 3/00
B25J 5/00
B25J 13/02

(21)Application number: 2002-346612 (71)Applicant: MITSUBISHIHEAVY IND LTD

MHIENVRONMENT ENGINEERING CO LTD

(22)Date of filing: 29 11 2002 (72)Inventor: YAMAMOTO KUO

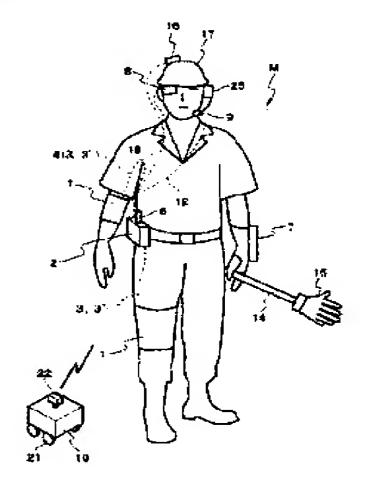
HARADA SUSUMU KMURA HITOSHI

(54) MAN-MACHNE ROBOT AND CONTROL METHOD OF MAN MACHINE ROBOT

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a method of integrally cooperative control of a man and a machine.

SOLUTION: This controlmethod is furnished with: an actuator 1 installed on a first installing part of a man body M and to give kinetic power to the first installing part; and a controller 2 installed on a second installing part of the man body M to controller 2 installed on a second installing part of the man body M to controller 2 installed on which the controller 2 and the actuator 1 are installed on the human body on which the controller 2 and the actuator 1 are physically integrated with the same person, and the man totally or partially acquires auxiliary kinetic power while moving together with the controller 2 and the actuator 1, and the integrally cooperative control of the man and the machine is realized.



(19) **日本国特許庁(JP)** (12) 公開特許公報(A) (11) 特許出願公開番号

特開2004-174692 (P2004-174692A)

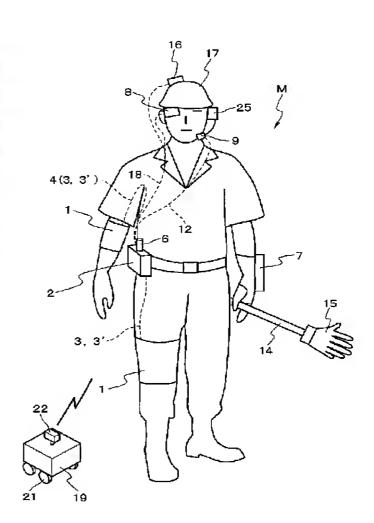
最終頁に続く

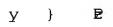
(43) 公開日 平成16年6月24日 (2004.6.24)

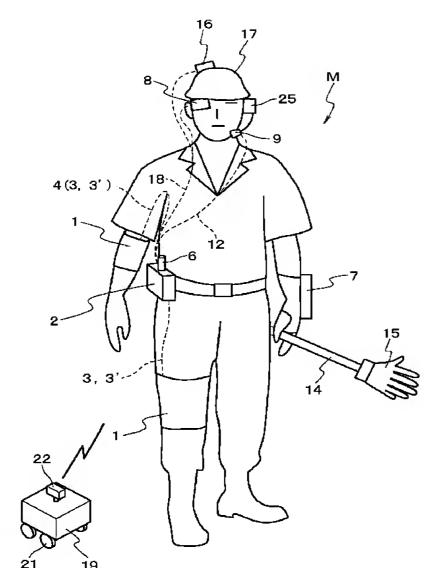
(51) Int.C1. ⁷		F 1					テーマコー	ド(参考)
B25J	13/00	B25J	13/	00	\mathbf{Z}		30007	
A61F	2/54	A 6 1 F	2/	54			40097	
A61F	2/60	A61F	2/	60				
A61F	2/70	A 6 1 F	2/	70				
A61H	1/02	A 6 1 H	1/	02	G			
		審査請求	有	請求項	の数 17	OL	(全 10 頁)	最終頁に続く
(21) 出願番号		特願2002-346612 (P2002-346612)	(71)	出願人	0000062	208		
(22) 出願日		平成14年11月29日 (2002.11.29)			三菱重	工業株式	代会社	
					東京都	巷区港南	有二丁目16種	5号
			(74)	代理人	1001028	364		
					弁理士	工藤	実	
			(71)	人願出	5013703	370		
					三菱重	工環境。	<mark>にンジニアリン</mark>	/グ株式会社
					東京都	巷区芝3	5丁目34番7	7号
			(74)	代理人	1001028	364		
					弁理士	工籐	実	
			(74)	代理人	1000995	553		
					弁理士	大村	雅生	
			(72)	発明者	山本	郭夫		
					長崎県	長崎市沒	隔堀町五丁目7	717番1号
					三菱重	工業株式	代会社長崎研究	?所内

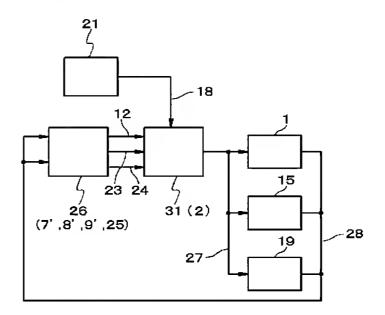
(54) 【発明の名称】マンマシン・ロボット、及び、マンマシン・ロボットの制御方法

(57) y v æ Łzl d B fl 🐉 z l A ^ @ Œ Ø B § 1 Ø fl Œ Ι N ^ 丑 G [S I @ B fl I f t 🗱 } z @ **P** уI









t gy[W

(51) Int.Cl. 7 e h e [} R [h Q `UB3/00 `UB3/00 @@& 0 0 0 0 a Q T 5/00 a Q T 5/00 @ @ @ 9 9 9 9 a Q T 13/02

(72) → · c @

(72) → R S V 0 О Н **∰**

e ^ (Q 1) 3C007 AS34 AS35 CS08 JT04 JT10 JU02 LT08 WA16 @ @ @ @ @ 4C097 AA07 BB02 BB03 BB06 CC09 TB01 TB12